# This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

# **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

# IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problem Mailbox.

#### (19)日本国特許庁 (JP)

### (12) 公開特許公報(A)

#### (11)特許出顧公開番号

## 特開平6-247204

(43)公開日 平成6年(1994)9月6日

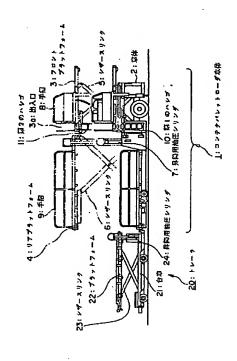
(51) Int.Cl.5		識別記号	庁内整理番号	FI	技術表示箇所
B60P	1/02		7336-3D		
	1/52		7336-3D		
B64F	1/32		9337 - 3D		
B65D	19/42		6916-3E		
B 6 5 G	39/10				
				審査請求	未請求 請求項の数1 OL (全 5 頁)
(21)出願番号		特頗平5-37103		(71)出願人	000002059
					神翔電機株式会社
(22)出願日		平成5年(1993)2月25日		İ	東京都中央区日本橋3丁目12番2号
				(72) 発明者	井原 利通
					三重県伊勢市竹ヶ鼻町100番地 神翔電機
					株式会社伊勢製作所内
				(72)発明者	加藤 雅彦
					三重県伊勢市竹ヶ鼻町100番地 神劉電機
					株式会社伊勢製作所内
				(74)代理人	弁理士 志賀 正武 (外2名)
	,				

#### (54) 【発明の名称】 牽引トレーラ付きコンテナバレットローダ

#### (57)【要約】

【目的】 牽引トレーラ付きコンテナバレットローダ を、 扱送にトラックペースの貨物 扱送車を利用することができる構成にすることにより、 航空貨物の地上搬送の 高速化を図る。

【構成】 フロントプラットフォーム3およびリヤブラットフォーム4の上面を、航空機の貨物設送路面の高さに合わせ、ブラットフォーム22の上面をトラック型搬送車の地上高さに合わせる。航空機から貨物を搬出する場合は、貨物をフロントプラットフォーム3を経てリヤブラットフォーム4に移載し、リヤブラットフォーム4をプラットフォーム22の高さまで下降させる。プラットフォーム22上で、貨物の幅の広い方をトラック型搬送車の縦方向とすべく貨物を方向転換させ、トラック型搬送車に移載する。



1

#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 走行台車上に昇降自在なブラットフォームが設けられ、前記ブラットフォームの前端部が航空機の貨物搬送路と対向することにより、前記ブラットフォームの上面に前記貨物搬送路が形成されるコンテナバレットローダと、前記コンテナバレットローダの前記走行台車の後端部に連結された牽引トレーラとからなる牽引トレーラ付きコンテナバレットローダにおいて、

前記奉引トレーラは、

台車上に設けられた昇降自在なトレーラブラットフォー 10 ムと、

前記トレーラブラットフォームを昇降させる昇降手段 ト

前記トレーラブラットフォームの上面に設けられ、前記 貨物搬送路と同一の方向に搬送路を形成して貨物を移送 する前後方向移送手段と、

前配貨物搬送路上に位置する前配貨物を、前記貨物搬送 路に対し直角方向に方向転換させる方向転換手段とを備 えたことを特徴とする牽引トレーラ付きコンテナバレッ トローダ。

#### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】この発明は、航空機へ貨物等を搬入する場合や航空機から貨物等を搬出する場合に用いられる牽引トレーラ付きコンテナパレットローダに関す

[0002]

【従来の技術】一般に、航空機への貨物等の搬入作業や 航空機からの貨物等の搬出作業においては、牽引トレー ラ付きコンテナバレットローダ(荷役作業車両)が使用 30 されている。

【0003】図4に、この牽引トレーラ付きコンテナパ レットローダを用いた従来の航空貨物の搬送方式を示 す。この図において、31はトレーラ32が連結された コンテナパレットローダ本体であり、走行台車上に昇降 自在なプラットフォームを設け、該プラットフォームの 上面を航空機30の貨物室の床面と同一高さとした状態 で、プラットフォーム上の貨物等が航空機30の貨物室 へ出し入れされるようになっている。これらの貨物等 は、貨物ヤード33においてコンテナパレット台車35 40 に搭載されて牽引車34により牽引され、トレーラ32 に移載されて、コンテナパレットローダ本体31から貨 物室へ搬入される。ここで、コンテナパレットローダ本 体31のプラットフォームは、トレーラ32から貨物等 が移載される時は、トレーラ32の高さまで下降するよ うになっており、貨物等が搭載されると、貨物室の床面 と略同一高さに上昇するようになっている。一方、貨物 等が貨物室から搬出される場合は、貨物等は、コンテナ パレットローダ本体31からトレーラ32を経て、コン テナパレット台車35に搭載され、貨物ヤード33へ運 50 ばれる。

[0004]

【発明が解決しようとする課題】ところで、近年、航空機の乗入れ増加に伴い空港の拡張計画が進められており、それと共に貨物等の地上搬送距離が延長され、搬送の高速化が求められている。しかしながら、上述した従来の航空貨物の搬送方式においては、貨物等を搭載して走行する台車は牽引式のため、走行スピードが遅く、更に、勾配路の走行が不可能である。このような問題を解決するために、牽引車によって牽引される台車の代わりに、トラックペースの貨物搬送車であるトラック型搬送車を使用することが考えられる。しかし、トラック型搬送車の荷台の地上高さは1.2m~1.5mであるのに対し、従来のトレーラの地上高さは、従来の台車と同じ約0.5mしかなく、貨物等の移載が不可能であるという問題があった。

【0005】この発明は、このような背景の下になされたもので、搬送にトラックペースの貨物搬送車を利用することが可能となり、航空貨物の地上搬送の高速化を図のることができる牽引トレーラ付きコンテナパレットローダを提供することを目的とする。

[0006]

【課題を解決するための手段】この発明による牽引トレ ーラ付きコンテナバレットローダは、走行台車上に昇降 自在なプラットフォームが設けられ、前記プラットフォ ームの前端部が航空機の貨物搬送路と対向することによ り、前記プラットフォームの上面に前記貨物搬送路が形 成されるコンテナパレットローダと、前記コンテナパレ ットローダの前記走行台車の後端部に連結された牽引ト レーラとからなる牽引トレーラ付きコンテナパレットロ ーダにおいて、前記牽引トレーラは、台車上に設けられ た昇降自在なトレーラブラットフォームと、前配トレー ラプラットフォームを昇降させる昇降手段と、前記トレ ーラブラットフォームの上面に設けられ、前記貨物搬送 路と同一の方向に搬送路を形成して貨物を移送する前後 方向移送手段と、前記貨物搬送路上に位置する前記貨物 を、前記貨物搬送路に対し直角方向に方向転換させる方 向転換手段とを備えたことを特徴としている。

[0007]

【作用】上記構成によれば、航空機から貨物を搬出する際は、ブラットフォームを上昇させ、該ブラットフォームに貨物を移載してトレーラブラットフォームの高さに下降させる。そして、貨物をトレーラブラットフォーム上に移載し、方向転換手段により、貨物の幅の広い方が貨物搬送車の縦方向と一致するよう方向転換させる。その後、前後方向移送手段を作動することにより、トレーラに横付けした貨物搬送車に貨物を移載する。航空機に貨物を搬入する際は、この逆の手順にて行う。

[0008]

【実施例】以下、図面を参照して、この発明の一実施例

について説明する。図1はこの発明の一実施例による牽 引トレーラ付きコンテナパレットローダの構成を示す側 面図である。この図において、1はコンテナパレットロ ーダ本体であり、車体2と、車体2上に設けられたフロ ントプラットフォーム3およびリヤプラットフォーム4 からなる。5、6は昇降用油圧シリンダ7によって屈伸 作効するシザースリンクであり、フロントプラットフォ ーム3およびリヤプラットフォーム1を各々車体2と連 結し、各々別個に昇降操作可能としている。また、フロ ントプラットフォーム3およびリヤブラットフォーム4 の各上面両側部には、各々手摺8、9が設けられてい る。更に、車体2の側面およびフロントプラットフォー ム3の手摺8の横の出入口3aの下方には、作業者昇降 用の第1のハシゴ10および第2のハシゴ11が設けら れておる。この第1のハシゴ10は車体2に取付固定さ れおり、第2のハシゴ11は、フロントプラットフォー ム3が最下降位置に収納された時、路面と所定の間隔を 保つような長さに形成されている。

【0009】また、20はコンテナパレットローダ本体 1に連結された、トレーラである。トレーラ20は、台 20車21と、シザースリンク23によって台車21に連結されたブラットフォーム22とからなる。このプラットフォーム22は、昇降用油圧シリンダによって、地上高さ0.5m~1.5mの任意の高さに昇降自在となっている。

【0010】次に、図2に、本実施例による牽引トレー ラ付きコンテナパレットローダの平面図を示す。 この図 に示すように、フロントプラットフォーム3およびリヤ ブラットフォーム4の上面には、ドライブタイヤ12, 12, …およびコロ13, 13, …が前後方向に並んで 30 配設されており、これらにより貨物等を矢印X-X.方 向に搬送する貨物搬送路が構成されている。また、この **搬送路の両側には、貨物落下防止用のガイドレール1** 4. 14. …が搬送路と平行に配設されている。このガ イドレール14,14,…は、各々下端に複数本の図示 しない固定ピンを備えており、フロントプラットフォー ム3およびリヤプラットフォーム4の上面に配設された 図示しないソケットに差し込むことによって、着脱可能 に固定されている。そして、フロントプラットフォーム 3およびリヤブラットフォーム4上には、このようなソ ケットが搬送路に沿って複数列に配設されており、これ ら複数のソケットの列のうち何れかを選択してガイドレ ール14,14,…を差し替えることにより、搬送路幅 を変更することができるようになっている。また、フロ ントプラットフォーム3上の搬送路の側方には、長方形 の操縦席台15が設けられており、この操縦席台15は 図示しない油圧駆動機構によって搬送路の幅方向に移動 されるようになっている。

【0011】また、トレーラ20のプラットフォーム2 2上には、リヤプラットフォーム3のドライブタイヤ1

2, 12, …の延長線上にドライブタイヤ25, 25, …が配設されており、貨物等を矢印X-X'方向に移送 する。ドライブタイヤ25,25,…は、図示しない油 圧シリンダにより上下動可能となっている。26はトレ ーラ20の中心部に設けられている回転支持台であり、 油圧シリンダ (図示せず) により上下動可能であって、 貨物等の底面中央に密着するようになっている。27 a, 27bはドライブローラであり、矢印Y-Y'方向 に回転駆動することにより、プラットフォーム22上に **域せられた貨物等の位置合わせを行う。また、ドライブ** ローラ27 a, 27 bは、図示しない油圧シリンダによ り上下劲可能となっており、貨物等の底面に接触し、互 いに反対方向に回転することにより貨物等を90°方向 転換させる。28はボールマットであり、多数のボール ・(自由回転球) 29, 29, …が全方向回動可能に埋め 込まれており、プラットフォーム22上の貨物等の移動 を円滑にする。

【0012】次に、この牽引トレーラ付きコンテナバレットローダの動作について説明する。航空機への貨物等の搬入および搬出を行う際、まず、この牽引トレーラ付きコンテナバレットローダを航空機に横付けし、フロントプラットフォーム3およびリヤブラットフォーム4を上昇させ、その上面と航空機内の貨物搬送路面の高さを合わせる。また、トレーラ20のプラットフォーム22を、トレーラ20に横付けされるトラック型搬送車の荷台の地上高さに合わせて1.5m程度に上昇させる。そして、フロントプラットフォーム3およびリヤブラットフォーム4上のドライブタイヤ12,12,…を作動する。

【0013】ここで、図3により、この牽引トレーラ付きコンテナパレットローダによる搬送方法について説明する。ここでは、航空機30の貨物室からトラック型搬送車40へ貨物Pを提出する場合を示す。この貨物Pは、幅の広い方を縦方向とすると、航空機30内においては、横向き、すなわち横方向が矢印Y方向と一致するように搭載されている。まず、航空機30内から、貨物Pを、航空機30内に搭載されている向きのままフロントプラットフォーム3上に搭載し、矢印X方向に移送してリヤプラットフォーム4上に載せる。そして、リヤプラットフォーム4をトレーラ20のプラットフォーム22上面と等しい高さに下降し、ドライブタイヤ25、25、…を作動して、貨物Pをトレーラ20のプラットフォーム22上に移載する。

【0014】次に、ブラットフォーム22上では、ドライブタイヤ25,25,を一旦停止させ、貨物Pの位置がずれている場合は、図2に示すドライブローラ27a,27bを矢印Y方向(もしくは矢印Y'方向)に回転駆動して、貨物Pの位置合わせを行う。その後、回転支持台26を上昇させて貨物Pの中心に密着させる。ま50た、ドライブローラ27a,27bを上昇させ、貨物P

5

に接触させて、各々反対方向、すなわち一方は矢印Y方 向、他方は矢印Y'方向に回転させる。それにより、貨 - 物 P を矢印 Q 方向 (もしくはその逆方向) に 9 0 \*\* 回転 させる。そして、回転支持台26およびドライブローラ 27a, 27bを下降させ、貨物Pをドライプタイヤ2 5, 25, …上に載せてドライブタイヤ25, 25, … を回転駆動し、矢印X方向に移送することによりトラッ ク型撤送車10上に搭載する。また、トラック型搬送車 40を図3に示す位置に横付けすることができず、トレ ーラ20の横方向に横付けした場合、ドライブタイヤ2 5, 25, …および回転支持台26を下降させ、ドライ プローラ27a, 27bを上昇させて回転駆動すること により、貨物Pを矢印Y方向(もしくはY・方向)に移 送し、トラック型搬送車40の荷台へ移載する。一方、 貨物 P をトラック型搬送車40から航空機30内に搬入 する場合は、上述の方法と逆の手順によって行う。

【0015】以上のように、本実施例によれば、貨物Pの幅の広い方をトラック型搬送車40の縦方向とすべく方向転換するので、トラック型搬送車40の全幅の寸法を広げることなく、一般のトラックの寸法で貨物を搭載することが可能となる。また、トレーラ20上において、回転支持台26を油圧シリンダにより貨物Pに密着させるので、貨物Pがずれることなく方向転換させることができる。

#### [0016]

【発明の効果】以上説明したように、この発明によれば、トレーラのトレーラブラットフォームを昇降自在とし、トラックの地上高さと同じ高さに上昇させることを可能としたので、トラックペースの貨物搬送車を利用し

て搬送を行うことができる。そのため、航空貨物の地上 搬送における高速化および安全性の向上を実現させるこ とができるという効果がある。また、航空機から搬出さ れる貨物を、幅の広い方を貨物搬送車の縦方向とすべく 方向転換させるので、一般のトラックの寸法であるトラ ックペースの貨物搬送車を使用することができ、安全性 および操作性が向上するという効果がある。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】この発明の一実施例による牽引トレーラ付きコ フンテナパレットローダの構成を示す側面図である。

【図2】同実施例による牽引トレーラ付きコンテナパレットローダの構成を示す正面図である。

【図3】同実施例による牽引トレーラ付きコンテナバレットローダの使用例を示す図である。

【図4】従来の航空貨物の搬送方式を示す図である。 【符号の説明】

- 1 コンテナパレットローダ本体
- 3 フロントプラットフォーム(プラットフォー

ム)

- 4 リヤブラットフォーム(プラットフォーム)
- 20 トレーラ
- 22 プラットフォーム (トレーラブラットフォー

ひ)

- 23 シザースリンク (昇降手段)
- 25 ドライブタイヤ (前後方向移送手段)
- 26 回転支持台
- 27a, 27b ドライブローラ (方向転換手段)
- 28 ボールマット

[図1]

